PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11) Publication number:

2002-259560

(43) Date of publication of application: 13.09.2002

(51)Int.Cl.

G06F 17/60 A61B 5/00

(21) Application number: 2001-

(71) Applic

(71)Applicant: LIN WEI-KANG

043172

TSOU SHIH-YU

RIN CHICHI

RIN SEIFU

(22) Date of filing:

20.02,2001 (72)Inventor:

LIN WEI-KANG

TSOU SHIH-YU RIN CHIICHI

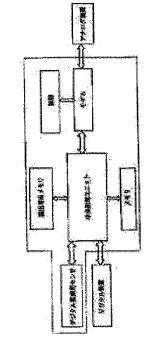
RIN SEIFU

(54) METHOD AND SYSTEM FOR RADIO MONITORING OF MEDICAL CARE

(57) Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To provide a method and system for radio monitoring of medical care capable of returning patient data to a monitoring system automatically and continuously by using a 1-to-many group call or total call.

SOLUTION: The system for radio monitoring of medical care comprises a modem, a central processing unit (CPU) connected to the modem to transfer digital data to the modem, a read only memory (ROM) connected to the CPU, a memory connected to the CPU, one or more sensors for digital medical care to transfer signals from medical subjects to the CPU and a radio transmitter connected to the modem to receive radio waves and also transmit analog signals to the modem, and has functions of group ID(GID) and sort ID, replies automatically then in order of the sort



ID after distinguishing the group ID and recognizing a need for replying.

(19)日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号 特開2002-259560 (P2002-259560A)

(43)公開日 平成14年9月13日(2002.9.13)

(51) Int.Cl. ⁷		識別記号	F I	テーマコート*(参考)
G06F	17/60	126	G 0 6 F 17/60	126H
				1 2 6 W
A 6 1 B	5/00		A 6 1 B 5/00	G
		102		102C

審査請求 未請求 請求項の数11 OL (全 8 頁)

(21)出願番号	特願2001-43172(P2001-43172)	(71)出顧人	501064550
			林 維崗
(22)出顧日	平成13年2月20日(2001.2.20)		台灣台北市通北街65巷14號6樓
		(71)出願人	501064561
			左 適佑
			台灣台北市信義路二段91號12樓之4
		(71)出願人	501025805
			林智一
			台湾台北市中山區大直街20巷21號14樓
		(74)代理人	100068700
			弁理士 有賀 三幸 (外6名)

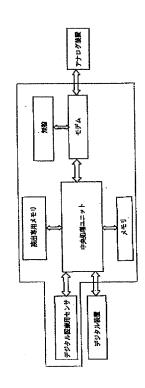
最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 無線医療監視方法及び無線医療監視システム

(57)【 要約】

【 課題】 1 対多のグループコール、又はトータルコールを使用して、患者のデータを監視システムに自動的かつ連続的に返送することができる無線医療監視方法及びシステムの提供。

【解決手段】 モデムと、モデムとの間でデジタルデータの伝送を行うためにモデムに接続された中央処理ユニット(CPU)と、中央処理ユニットに接続された読出専用メモリ(ROM)と、中央処理ユニットに接続され、被検者からの信号を中央処理ユニットに伝送する1つ又は複数のデジタル医療用センサと、モデムに接続され、無線波の受送信を行うと共に、モデムとの間でアナログ信号の伝送を行う無線送受信機とを備え、グループID(GID)及びソートID機能を有し、グループIDを識別して、返信が必要であることを確認した後で、ソートIDの順序に従って自動的に返信を行う。



1

【特許請求の範囲】

【 請求項1 】 無線医療監視システムであって、 モデムと、

前記モデムとの間でデジタルデータの伝送を行うために 前記モデムに接続された中央処理ユニットと、

前記中央処理ユニット に接続された読出専用メモリと、 前記中央処理ユニット に接続されたメモリと、

前記中央処理ユニットに接続され、被検者からの信号を 前記中央処理ユニットに伝送する1 つ又は複数のデジタ ル医療用センサと、

前記モデムに接続され、無線波の受送信を行うと共に、 前記モデムとの間でアナログ信号の伝送を行う無線送受 信機とを備え、

前記監視システムはグループI D及びソートI D機能を有し、グループI Dを識別して、返信が必要であることを確認した後に、ソートI Dの順序に従って自動的に返信を行うことを特徴とする無線医療監視システム。

【 請求項2 】 前記モデムは一以上のアナログ装置に外部接続される、請求項1 に記載の無線医療監視システム。

【 請求項3 】 前記デジタル医療用センサは、デジタルヒトパラメータセンサ、医療用化学センサ、生化学センサ、又は生体センサである、請求項1 に記載の無線医療監視システム。

【 請求項4 】 前記グループI Dと前記ソート I Dは前記 記読出専用メモリ及び/又は前記メモリに記憶される、請求項1 に記載の無線医療監視システム。

【 請求項5 】 前記グループI Dと前記ソート I Dは前記メモリに記憶される、請求項4 に記載の無線医療監視システム。

【 請求項6 】 前記メモリはスタティック・ランダムアクセス・メモリである、請求項1 に記載の無線医療監視システム。

【 請求項7 】 前記読出専用メモリは、電気的に消去可能なプログラム可能読出専用メモリである、請求項1 に記載の無線医療監視システム。

【 請求項8 】 前記読出専用メモリは、電気的に消去可能なプログラム可能読出専用メモリである、請求項6 に記載の無線医療監視システム。

【 請求項9 】 無線医療監視方法であって、

- (1)信号受信端において信号を受信した後、前記信号 内のシステムI Dを識別し、
- (2) 前記システムI Dを確認した後、前記信号内のグループI Dを識別し、
- (3) 前記グループI Dを確認した後、前記信号内の返信I Dを識別し、
- (4)返信が必要であることを確認した後、デジタル医療用センサからの検査信号を、信号受信端において、組み込まれたソートIDの順序に従って自動的にかつ連続的に返信し、その後、待機モードに戻ることを含み、

前記方法を実行するシステムは、識別されたシステムIDが最初のステップにおいて一致しないか、識別されたグループIDが2番目のステップにおいて一致しないか、又は返信IDが返信が不要であることを示していると3番目のステップにおいて識別された場合には、待機モードに戻るようになっており、

信号受信端は、グループI D識別機能と、ソートI Dに 従う自動返信機能とを含むことを特徴とする無線医療監 視方法。

10 【 請求項1 0 】 ソフトウエアにより、ソート I Dに従って遅延時間DT が発生され、DT はDT = Δ T × (n -1) の式によって計算され、式中、 Δ T は単位遅延時間を表し、n はソート I Dを表す、請求項9 に記載の無線医療監視方法。

【 請求項1 1 】 前記監視方法は、請求項1 に記載のシステムにおいて実行される、請求項9 に記載の無線医療 監視方法。

【発明の詳細な説明】

[0001]

20 【 発明の属する技術分野】本発明は、無線医療監視方法 及び無線医療監視システム、特に自動的・連続的返信機 能を備えた無線医療監視方法及び自動的・連続的返信機 能を備えた無線医療監視システムに関する。

[0002]

【 従来の技術】現在、医療分野では、患者の種々の医療パラメータ、例えば体温、脈拍、血圧、血中酸素濃度等を医療スタッフが測定して記録しており、労力の浪費につながっている。現在、医療の分野では、異なる医療パラメータを測定するために広範な種類の電子医療用センサを採用している。したがって、理論的には、ネットワーク化により患者を遠隔的に監視することは可能である。

[0003]

【 発明が解決しようとする課題】しかし、有線式又は無線式の遠隔監視を行っても、現状の返信システムは何れも、1 対1 のシングルコールであり、1 対多のグループコール、又はトータルコールを使用して、患者のデータを監視システムに自動的かつ連続的に返送することが出来ない。

40 【 0 0 0 4 】本発明の一目的は、無線医療監視方法を提供することにある。本発明の別の目的は、無線医療監視システムを提供することにある。本発明の更なる目的は、自動的・連続的に返信を行うことが可能な無線医療監視方法を提供することにある。本発明の更に別の目的は、自動的・連続的に返信を行うことが可能な無線医療監視システムを提供することにある。

[0005]

【 課題を解決するための手段】本発明による無線医療監視システムは、モデムと、前記モデムとの間でデジタル データの伝送を行うために前記モデムに接続された中央

処理ユニット (CPU) と、前記中央処理ユニット に接 続された読出専用メモリ(ROM)と、前記中央処理ユ ニットに接続されたメモリと、前記中央処理ユニットに 接続され、被検者からの信号を前記中央処理ユニットに 伝送する1 つ又は複数のデジタル医療用センサと、前記 モデムに接続され、無線波の受送信を行うと共に、前記 モデムとの間でアナログ信号の伝送を行う無線送受信機 とを備え、前記監視システムはグループID(GID) 及びソートID機能を有し、グループIDを識別して、 返信が必要であることを確認した後に、ソートIDの順 10 序に従って自動的に返信を行うことを特徴とするもので ある。

[0006]

【 発明の実施の形態】本発明による無線医療監視システ ムは、モデムと、前記モデムとの間でデジタルデータの 伝送を行うために前記モデムに接続された中央処理ユニ ット(CPU) と、前記中央処理ユニットに接続された 読出専用メモリ (ROM)と、前記中央処理ユニットに 接続されたメモリと、前記中央処理ユニットに接続さ れ、被検者からの信号を前記中央処理ユニットに伝送す る1 つ又は複数のデジタル医療用センサと、前記モデム に接続され、無線波の受送信を行うと共に、前記モデム との間でアナログ信号の伝送を行う無線送受信機とを備 え、前記監視システムはグループID(GID)及びソ ートI D機能を有し、グループI Dを識別して、返信が 必要であることを確認した後に、ソートIDの順序に従 って自動的に返信を行うことを特徴とするものである。 【0007】前記デジタル医療用センサは、任意のデジ タル医療用センサ、又はアナログ電子医療用センサをア ナログ/デジタル変換器(ADC)と組み合わせたもの 若しくはデジタル信号を出力可能な類似の装置であるこ とができ、好ましくは、デジタルヒトパラメータセン サ、医療用化学センサ、生化学センサ、又は生体センサ であり、これらの例としては、市販のデジタル体温計、 デジタル血圧計、デジタル心拍計、デジタル血中酸素セ ンサ等が挙げられる。

【0008】上記のモデムは、任意の慣用のモデム集積 回路(IC)或いは市販のモデム、又はこれらを再組立 てしたり改造したものであることができる。

【0009】前記CPUは、任意の慣用のCPU、又は 同様の機能を備えたチップセット 或いは類似のコンポー ネントであることができる。前記ROMは、消去可能な プログラム可能読出専用メモリ(EPROM)、電気的 に消去可能なプログラム可能読出専用メモリ(EEPR OM)、フラッシュメモリ、又は類似のIC若しくはデ バイスであることができ、システムプログラム、定数パ ラメータ(例えば、システムコード(SID)) 及び/ 又はメインプログラム等を記憶する。

【0010】前記メモリは、スタティック・ランダムア

常のメモリ、又はフロッピー(登録商標)ディスクドラ イブ(FDD)、ハードディスクドライブ(HDD)、 コンパクトディスクROM(CD-ROM) 等の外部メ モリであることができ、可変プログラム、可変パラメー タ(グループID、ソートID等)を記憶する。

【0011】前記無線送受信機は、無線送受信機能を備 えたI C 又或いは市販の無線送受信機、又はこれらを再 組立てしたり 改造したものであることができる。

【0012】前記モデムと前記CPUとの間、前記CP Uと前記ROMとの間、前記CPUと前記メモリとの 間、及び前記モデムと前記無線送受信機との間の接続 は、全て慣用の接続法の内の任意のもの、例えばバス接 続によって行うことができる。勿論、ROMとCPUと からなる単一チップを用いることもできる。

【0013】前記モデムは、スピーカ、マイク等の任意 のアナログ装置と外部接続できる。前記CPUは、スキ ャナ、コンピュータ等の任意のデジタル装置と外部接続 できる。

【 0 0 1 4 】 前記グループI D (G I D) は、全患者の 内の一部の患者からなる患者グループを指定する。この 患者グループは特定のグループI Dを有している。勿 論、全患者は、一以上の患者グループを含むことができ る。即ち、本発明による監視方法は一以上のグループI Dを使用する。2 バイトをグループ I Dとして使用した 場合、最大で65536のグループIDを設けることが できる。グループIDはそれ自体にデバッグコードを含 むことができる。例えば、2 ビットをデバッグコードと して使用した場合、2 バイトから成るグループ IDは、 最大で16384個設定できる。患者数の全体でグルー プIDの全てを使い尽くしてもよいし、グループIDの 一部だけを使用することもできる。これは患者グループ の数に依存する。さらに、各患者を一つの患者グループ 又は二以上の患者グループに所属させたり、何れの患者 グループにも所属させないこともできる。異なる患者グ ループが完全に同一の患者を含んでいてもよく、部分的 に共通する患者を含んでいてもよく、又は完全に相違す る患者を含んでいてもよい。幾つかの患者グループは他 の患者グループの部分集合であってもよい。

【0015】前記ソートIDは、同一グループID内の 患者を指定し、これにより患者は、前記グループID内 での順序を有する。前記グループIDが受信され、返信 が必要な場合には、前記ソートIDの順番に従って返信 が行われる。一つのグループID内における患者のソー トIDは不連続でもよいが、連続し且つ互いに異なるこ とが好ましい。

【0016】前記監視システムはシステムID(SI D) と患者のコードID(CID) を、(SIDを使用 した) フルコール又は(CIDを用いた) シングルコー ルのために使用できる。勿論、フルコールは(GIDを クセス・メモリ (SRAM)、フラッシュメモリ等の通 50 用いた) グループコールの一つの形態と見做すこともで 5

きる。本発明で使用する「フルコール」という用語は、患者全員に対するコールを意味し、「シングルコール」という用語は、一人の患者に対するコールを意味する。【0017】図1は、本発明による監視システムの概略ブロック図である。点線の枠内の構成要素が必須の構成要素である。前記CIDとGIDはメモリに記憶されている。図2は、本発明による監視システムの好適な実施態様のブロック図であり、前記ROMはEEPROMであり、前記メモリはSRAMであり、前記アナログ装置はスピーカとマイクであり、前記デジタル装置はパーソナルコンピュータ(PC)であり、前記CIDとGIDは全てSRAMに記憶されている。

【 0018】 本発明による無線医療監視方法は、(1) 信号受信端において信号を受信した後、前記信号内のシ ステムI Dを識別し、(2) 前記システムI Dを確認し た後、前記信号内のグループI Dを識別し、(3)前記 グループI Dを確認した後、前記信号内の返信I Dを識 別し、(4)返信が必要であることを確認した後、1つ 又は複数のデジタル医療用センサからの検査信号を、信 号受信端において、組み込まれたソートI Dの順序に従 って自動的にかつ連続的に返信し、そして待機モードに 戻ることを含み、識別されたシステムI Dが最初のステ ップにおいて一致しないか、識別されたグループIDが 2 番目のステップにおいて一致しないか、又は返信I D が返信が不要であることを示していると3番目のステッ プにおいて識別された場合には、システムは待機モード に戻るようになっており、信号受信端は、グループID 識別機能と、ソート I Dに従う自動返信機能とを含むこ* *とを特徴とするものである。

【 0019】システムI D、グループI D、及びソート I Dについては、全て前述した。システムI D、グループI D、及び/又はソート I Dを識別する方法は、任意の慣用のハードウエア、ファームウエア、及び/又はソフトウエアによる識別方法を採用できる。ソート I Dに基づく自動返信の遅延時間を計算し、この遅延時間をカウントし、その後返信を行うための方法は、任意の慣用のハードウエア、ファームウエア、及び/又はソフトウエアによる方法を採用できる。

【 0020】本発明の以下に記載する実施態様は全て、上記の問題を解決するためにソフトウエア/ファームウエアによる方法を採用している。上記の方法は有線伝送と無線伝送との両方に適用できるが、特に無線伝送に適用可能である。無線伝送に適用した場合、本発明による上記の監視方法は好適である。

【 0 0 2 1 】本発明において使用する「データ」という 用語は、種々のI D、チェックコード(C)、プリフィ クスコード(P)、データ又はコマンド(D/C)等を 20 含む。例えば、実施例1を参照。

[0022]

【 実施例】本発明を更に詳述するため、好適な実施態様 を関連するフローチャートと共に以下に記載する。

【0023】実施例1

空気インターフェースの下り 方向信号の構造を下記に示す。

[0024]

【 表1 】

P	S	SID	C	CID/GID	D/C	
32	16	14	2	16	n	

※ID(計16ビット)は上記のように定義されている。 CIDとGIDはCに従って決定され、Cの01はCIDを表すために割り当てられ、Cの10はGIDを表すために割り当てられている。D/Cはデータ又はコマンドで、そのビット数は必要に応じて決められる。

【0026】監視方法はEEPROM内に構築されてい

[0027]

【 表2 】

はGI Dを表す。SI D(計14ビット)、CI DとG※40 | ヒット数 | ドメイン

	ピット数	ドメイン	コメント
SID	14		本システムは同一の システムコードを採用
С	2	0 1→C I D 1 0→G I D	00と11は不使用
CID/GID	16	0~65535	CIDとGIDは互いに独立
ソートID	8	0~255	最大値はグループ内の患者数
単位遅れ値	16	65536	256msを採用

【 0 0 2 8 】上記表中、S I D、C、C I D/G I D グループ内の患者数は、空気インターフェースの定義に従っており、ソート I Dは8 ビットを採用している。即ち、各患者グループ できる。しかし、シ内の患者数は2 5 6 を越えることはない。勿論、各患者 50 送効率が低下する。

グループ内の患者数が256を越える特定の状況に対応するため、ソートIDを8ビットよりも長くすることもできる。しかし、ソートIDを長くし過ぎると、信号伝送効率が低下する

【 0029 】 患者のGI Dとソート I Dが下記の表3 に 示すものである場合を以下に示す。表中の数字は全て1 6 進数である。一番上の行がGIDであり、最下行がグ ループ内の総患者数である。最も左側の列は各患者のC I Dである。表中の他の数字は、最も左側の列に示され*

*たCIDを有する患者の、最上行に示されたGID内で のソート I Dを表す。

[0030]

【 表3 】

	0000	0001	0002	0003	0004	•••
0000	01	03	01		1.A	144
0001			02		01	•••
0002	02		05		2B	•••
0003		01		01	3D	
0004			03		05	***
0005		02	06		41	
0006	03	04		3		• • • •
0007			04		5F	•••
0008	05	05	1 A	02		
0009						
A000		2F	OB		82	•••
000B	04			04	9C	• • •
000C						
000D		35		06	07	•••
000E			2C	05	08	•••
000F	06	05				•••
0010	80	26	0F		A0	***
0011	07		0E	07	0E	······································
	•	•	•		•	
•		•				•
08AF	18			08	A5	
08B0		34			A8	
患者数	18	35	2C	08	A8	

【 0031 】表3より、患者0000(以下、CIDは 患者名を表すものとする)は、GI D0000、000 1、0002、0004に属している。空気インターフ ェースのグループコールが0000又は0002である 場合、患者0000は、最初の時刻に返信する(遅延時 間は、256 ms ×0)。もし空気インターフェースの グループコールが0001である場合、患者0000 は、3番目の時刻に返信する(遅延時間は、256ms ×2)。もし空気インターフェースのグループコールが 0004である場合、患者0000は、26番目の時刻 (16×1+10=26)に返信する(遅延時間は、2 56 ms ×25).

【 0032 】 同様にして、GI D0003 の空気インタ ーフェースのグループコールが行われた場合、前記グル ープの8人の患者だけがその信号を受信する。返信が必 要とされる状況下では、前記グループ内の8人の患者 は、それぞれ第1番目、第2番目、第3番目、第4番 目、第5番目、第6番目、第7番目、及び第8番目の時 刻において(即ち、それぞれ0ms、256ms、51 2 ms, 1024 ms, 2048 ms, 4096 ms, 8192 ms 、及び16384 ms の遅延時間を伴っ て)、CID0003→0008→0006→000B 50 Dが一致しない場合には、待機状態に入る。一致した場

→0 0 0 E →0 0 0 D →0 0 1 1 →0 8 AF の順序に従 30 って自動的に返信する。

【0033】もし空気インターフェースのシングルコー ルがCIDOOOAである場合、前記の患者だけが前記 の信号を受信する。返信が必要な場合、最初の時刻(遅 延時間は0 ms) に返信が行われる。

【 0034】グループコールを決定するための上記の方 法は、受信した信号内のチェックコード C (C = 0 1 は シングルコール(CID)を表し、C=10はグループ コール(GID)を表す)を読み取るソフトウエアを使 用することによって実行される。

40 【 0 0 3 5 】上記の遅延時間は、ソフトウエアループ (FOR・・・NEXT)を使用して達成できる。遅延 時間が経過した場合、監視システムはH/L 駆動によっ て自動返信を行う。

【 0036】上記の方法を図3 に示す。先ず、末端監視 システムは、SRAM内のデータ(SID、チェックI DC、CID、GIDに対応するソートID等)を読み 出し(ステップ101)、待機状態に入る(ステップ1 02)。信号を受信(ステップ103)後、末端監視シ ステムはSI Dを識別し(ステップ104)、もしSI

合、末端監視システムはGIDを識別する(ステップ1 05)。もしGI Dが一致した場合には、末端監視シス テムは返信I Dを識別する(ステップ106)。もし返 信I Dの識別により返信が必要であることが確認された 場合には、末端監視システムは遅延時間を計算し(ステ ップ108)、遅延時間をカウントし(ステップ11 0)、この遅延時間の経過後、信号を送出する(ステッ プ111)。もし返信IDの識別により返信が不要であ ることが確認された場合には、末端監視システムは待機 状態に戻る。信号の送出が終わると、末端監視システム 10 【0039】 は待機状態に戻る。もしGI Dが一致しなかった場合に は、末端監視システムはCIDを識別する(ステップ1 07)。もしCIDが一致しない場合には、待機状態に 戻る。一致した場合、末端監視システムは返信I Dを識 別する(ステップ109)。もし返信IDの識別により 返信が必要であることが確認された場合には、末端監視 システムは信号を送出する(ステップ1111)。もし返 信I Dの識別により返信が不要であることが確認された 場合には、末端監視システムは待機状態に戻る。信号の 送出が終わると、末端監視システムは待機状態に戻る。 【0037】遅延時間DTは下記式に従って計算され る。

 $DT = 256 \text{ ms e c } (n_{00} - 1)$

上式において、n op は表3 に示すソート I Dの値を示 *

*す。遅延時間は、ソフトウエア手段、例えばFOR-N EXTループを用いてカウントされる。

【0038】図4は図3に示す方法に類似した方法を示 す。これら方法の間の差異は、図3 に示す方法では、G I Dを最初に識別し(ステップ105)、その後でCI Dを識別している(ステップ107)のに対し、図4に 示す方法では、CIDを最初にチェックし(ステップ2 05)、その後でGIDをチェックしている(ステップ 207) 点である。

【 発明の効果】本発明によれば、1 対多のグループコー ル、又はトータルコールを使用して、患者のデータを監 視システムに自動的かつ連続的に返送することができ る。

【図面の簡単な説明】

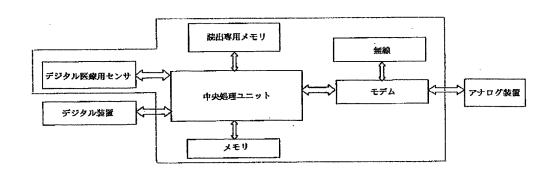
【 凶1 】本発明による無線医療監視システムの概略プロ ック図。

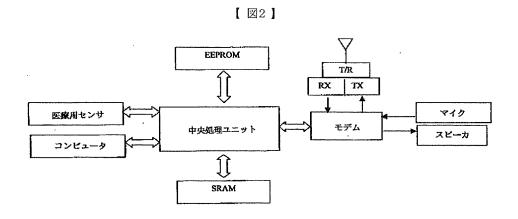
【 図2 】本発明による無線医療監視システムの好適な実 施態様のブロック図。

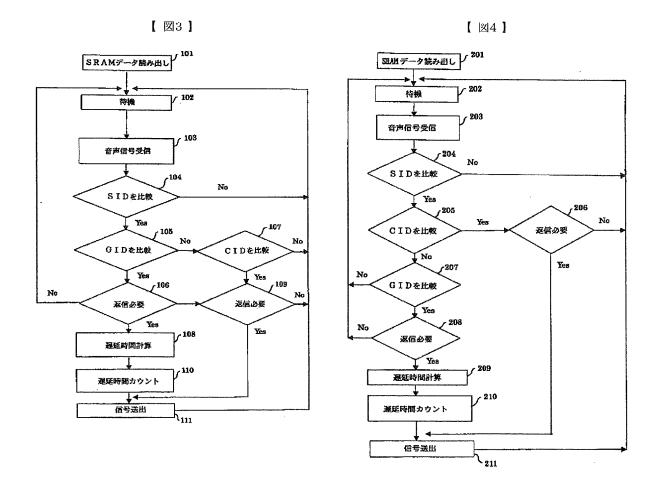
20 【 図3 】本発明の無線医療監視方法による伝送方法を示 す動作フローチャート。

【 図4 】本発明の無線医療監視方法による伝送方法を示 す動作フローチャート。

【図1】







フロント ページの続き

(71)出願人 500337370

林 聖富

台灣台北市前港街110巷7號3樓

(72) 発明者 林 維崗

台湾台北市中山區通北街65巷14號6 樓

(72) 発明者 左 適佑

台湾台北市中正區信義路二段91號12樓之4

(72) 発明者 林 智一 台湾台北市中山區大直街20巷21號14樓

(72) 発明者 林 聖富 台湾台北市士林區前港街110巷7號3樓